

## 1.3 Encender

Lo primero que nos sorprende es que no hay botón de encender, sólo se puede **por software** y es necesario **un equipo con Bluetooth** ya sea un móvil o un portátil.

# A Robot en standby

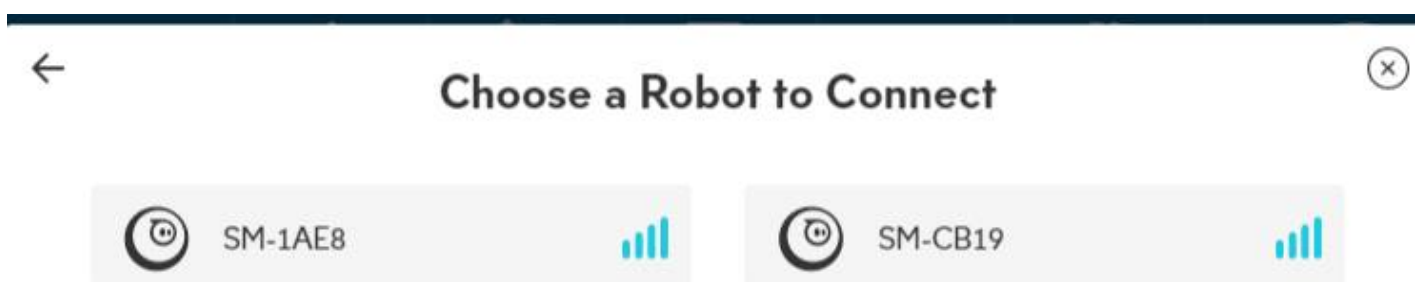
Verás en [Apagar](#) que si el robot no se apaga y no se utiliza, al cabo de un rato está en standby, para encenderlo hay que hacerlo por la aplicación, se queda en standby hasta que se agota la batería.

## A1 Con el programa en Windows

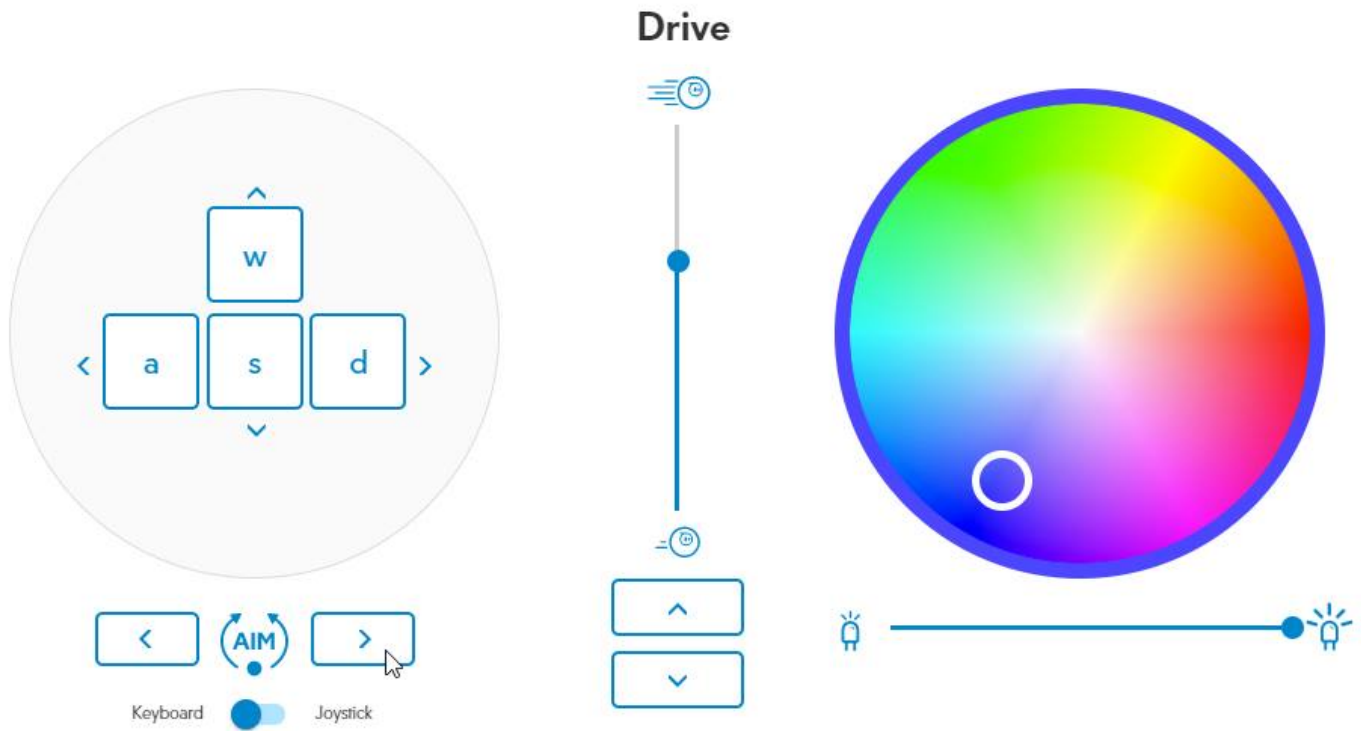
Entramos en el botón del robot:



No sale una lista de robots cercanos, y nos conectamos al que deseemos (en un grupo de alumnos, hay que tener claro cual es cual)



Y calibramos con los botones < y >, el punto luminoso del robot te tiene que ver a ti:



## A2 Con la APP Android

Buscamos el mismo botón del robot:



Nos conectamos con el robot:



Y calibramos



Ya sabes, poner el punto que te mire a ti:



## B Robot totalmente apagado

En ese caso:

1.- Conectar el robot al cargador. 2.- Cuando esté lo suficientemente cargado (si se pone en **verde** es que está totalmente cargado, si está en **azúl** es que se está cargando) lo desconectas. 3.- Está entonces en modo standby: procede como en los pasos anteriores A.

*Si el robot está totalmente cargado ¿tengo que también poner el cargador? SI, eso provoca el reseteo Bluetooth y modo standby.*



# Problemas en la conexión

Pues proceder igual que en B, conectar el cargador y quitarlo (si tiene suficiente carga), eso provoca el reseteo del Bluetooth.

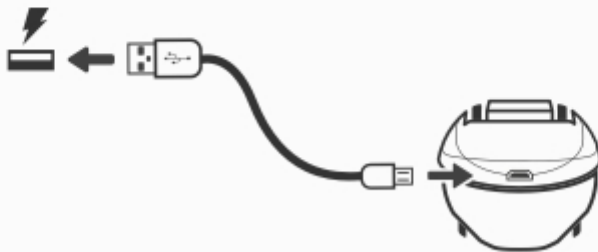
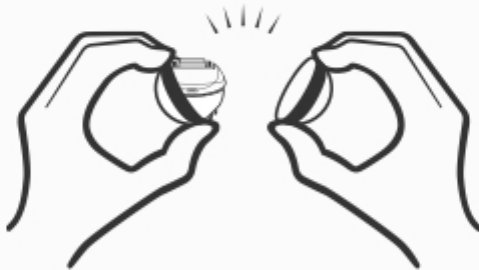
En la misma APP te recomienda también hacer lo mismo

## ← Conectar Sphero Mini

**Para conectar, mantén tu dispositivo cerca de Sphero Mini**



**¿Todavía tienes problemas?**



[Más información](#)



---

Revision #1

Created 2022-02-01 12:22:33 CET by Equipo CATEDU

Updated 2022-11-02 20:21:24 CET by Equipo CATEDU